

(12) DEMANDE INTERNATIONALE PUBLIÉE EN VERTU DU TRAITÉ DE COOPÉRATION
EN MATIÈRE DE BREVETS (PCT)(19) Organisation Mondiale de la Propriété
Intellectuelle
Bureau international(43) Date de la publication internationale
31 décembre 2003 (31.12.2003)

PCT

(10) Numéro de publication internationale
WO 2004/001868 A2(51) Classification internationale des brevets⁷ :
H01L 41/04, F02D 41/20(72) Inventeur; et
(75) Inventeur/Déposant (pour US seulement) : RIPOLL,
Christophe [FR/FR]; 38, rue Rieussec, Bât 3 - Appt 120,
F-78220 Viroflay (FR).(21) Numéro de la demande internationale :
PCT/FR2003/001825(74) Mandataire : CEMELI, Eric; Renault Technocentre,
SCE 0267 - TCR AVA 0 56, F-78288 Guyancourt (FR).

(22) Date de dépôt international : 17 juin 2003 (17.06.2003)

(81) États désignés (national) : JP, KR, US.

(25) Langue de dépôt : français

(84) États désignés (régional) : brevet européen (AT, BE, BG,
CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE,
IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR).

(26) Langue de publication : français

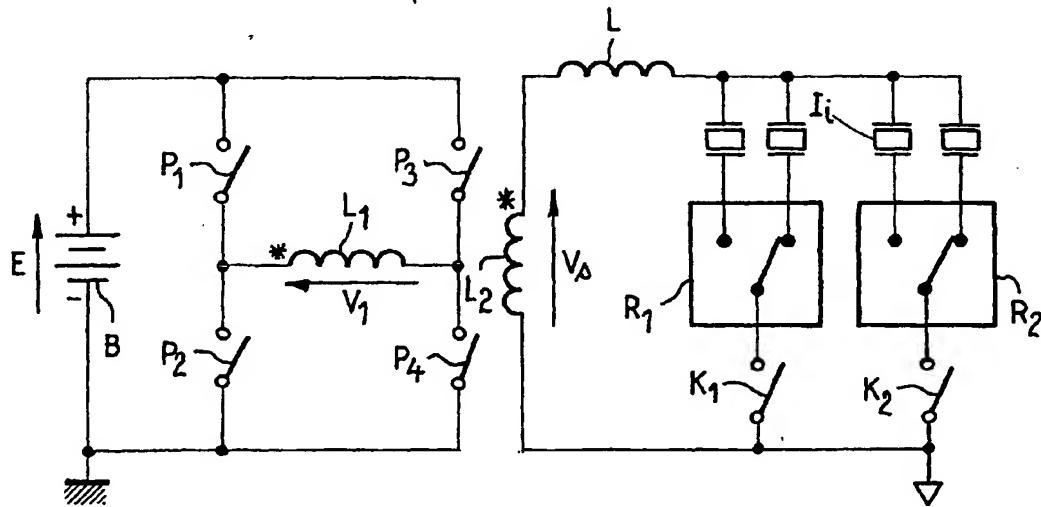
Publiée :

— sans rapport de recherche internationale, sera republiée
dès réception de ce rapport(30) Données relatives à la priorité :
02/07705 21 juin 2002 (21.06.2002) FR

[Suite sur la page suivante]

(54) Title: METHOD FOR ELECTRONIC OPERATION OF A CONTROL DEVICE FOR AN ULTRASOUND PIEZOELECTRIC ACTUATOR

(54) Titre : PROCEDE DE PILOTAGE ELECTRONIQUE D'UN DISPOSITIF DE COMMANDE D'UN ACTUATEUR PIEZOELECTRIQUE ULTRASONORE



WO 2004/001868 A2

(57) Abstract: The invention relates to a method for operation of a control device for at least one ultrasound piezoelectric actuator, comprising an a.c. converter with an assembly having a transformer connected to a voltage source by means of at least one controlled switch and providing an alternating driving voltage for the actuator such that: the voltage (V_d) at the connections for the load comprising the transformer, a resonant inductance and the actuator, is a square wave with the fixed chopping frequency (f_c), the current (I_c) flowing in the load is a periodic signal with resonant frequency (f_r), such that the operational mode of the switches is of the type hypo-discontinuous, hyper-continuous or hypo-continuous. Said modes are obtained from the relationship of the transformation of the transformer and the inductance of the resonance determined as a function of the equivalent capacitance of the actuator. The above finds application to the injection of fuel in a thermal engine on a motor vehicle.

[Suite sur la page suivante]



En ce qui concerne les codes à deux lettres et autres abréviations, se référer aux "Notes explicatives relatives aux codes et abréviations" figurant au début de chaque numéro ordinaire de la Gazette du PCT.

(57) Abrégé : L'invention concerne un procédé de pilotage d'un dispositif de commande d'au moins un actuateur piézo-électrique comportant un convertisseur-élévateur de tension composé d'un montage avec un transformateur relié à une source de tension par au moins un interrupteur commandable et délivrant un signal alternatif d'excitation de l'actuateur, tel que : - la tension aux bornes de la charge constituée du transformateur, d'une inductance de résonance et de l'actuateur est un signal carré de (V_c) de fréquence de découpage (f_c) déterminée, - le courant (I_c) circulant dans la charge est un signal périodique, de fréquence de résonance (f_o) telle que le mode de pilotage des interrupteurs est du type soit hypo-discontinu, soit hyper-continu, soit hypo-continu, ces modes étant obtenus à partir du rapport de transformation du transformateur et de l'inductance de résonance déterminés en fonction de la capacité équivalente de l'actuateur. Application à l'injection de carburant dans un moteur thermique de véhicule automobile.

Procédé de pilotage électronique d'un dispositif de commande d'un actuateur piézo-électrique

La présente invention concerne un procédé de pilotage électronique du dispositif de commande d'un actuateur piézo-électrique ultrasonore, et plus particulièrement d'un injecteur de carburant à étage piézo-électrique piloté par le 5 calculateur d'injection électronique d'un moteur à combustion interne dans un véhicule automobile.

Plus précisément, le problème que vise à résoudre l'invention est le pilotage d'un dispositif de commande électronique provoquant l'excitation des cellules piézo-électriques pour faire vibrer la structure d'un injecteur, un tel dispositif étant décrit dans 10 la demande de brevet français, déposée sous le numéro 01 14023 au nom de la Demanderesse. Un injecteur de carburant à étage piézo-électrique ultrasonore est destiné à pulvériser très finement le carburant, avec des gouttelettes calibrées pour assurer un dosage précis et suffisamment petites pour assurer la vaporisation 15 complète et homogène du carburant injecté. Un tel injecteur comporte entre autres une buse cylindrique alimentée en carburant et à l'extrémité de laquelle est ménagé un orifice d'injection, et des moyens de mise en vibration cyclique de la buse, tel qu'un transducteur, comportant un étage en céramique piézo-électrique aux bornes de laquelle on fait varier la tension électrique pour modifier son épaisseur entre deux 20 positions extrêmes correspondant à l'ouverture et à la fermeture de l'injecteur, à un rapport de démultiplication près. Une céramique piézo-électrique d'injecteur est équivalente, au premier ordre, à une capacité dont la tension de chargement est élevée, supérieure à une centaine de volts. Ce transducteur est piloté en durée et en intensité par un dispositif de commande électronique, lui-même piloté par le système 25 électronique de contrôle moteur pour réaliser une ouverture oscillante à fréquence ultrasonore du nez de la buse.

Le dispositif de commande électronique est destiné à générer un signal alternatif haute tension, supérieure à une centaine de volts, de fréquence élevée, supérieure à une dizaine de kiloHertz, pour exciter les cellules piézo-électriques à 30 partir d'une source de tension continue. Dans un véhicule automobile, la batterie fournit une tension d'alimentation de valeur 12 ou 42 volts, ce qui implique d'augmenter cette tension par un convertisseur-élévateur de tension en courant continu DC-DC alimenté par la basse tension de la batterie.

35 Le but de la présente invention est de piloter électroniquement les interrupteurs de commande du dispositif de commande des injecteurs, qui sont distincts des

interrupteurs de sélection des injecteurs, et cela par rapport à la charge constituée d'un transformateur, d'une inductance de résonance et d'un injecteur.

Pour cela, l'objet de l'invention est un procédé de pilotage électronique du dispositif de commande d'au moins un actuateur piézo-électrique ultrasonore, à partir d'un calculateur de contrôle qui comporte un convertisseur-élévateur de tension continue/alternative alimenté par une source de tension continue, dont la sortie haute tension est reliée à un circuit oscillant constitué de l'actuateur et d'une inductance de résonance, ledit convertisseur étant composé d'un montage avec au moins un transformateur à au moins un enroulement primaire relié à la source de tension par au moins un interrupteur commandable et un enroulement secondaire unique délivrant un signal alternatif d'excitation de l'actuateur piézo-électrique, caractérisé en ce que :

5 - la tension V_c aux bornes de la charge constituée du transformateur, de l'inductance de résonance et de l'actuateur est un signal carré de fréquence de découpage f_r déterminée, et

10 - le courant I_c circulant dans la charge est un signal périodique, de fréquence de résonance f_0 telle que son double est supérieur à la fréquence de découpage f_r , $f_r < 2f_0$, de telle sorte qu'à la fermeture des interrupteurs le courant est nul dans le circuit, ce mode de pilotage des interrupteurs du type hypo-discontinu étant obtenu à partir du rapport de transformation du transformateur et de l'inductance de résonance déterminés en fonction de la capacité équivalente de l'actuateur.

15 Selon une autre caractéristique, le procédé de pilotage électronique du dispositif de commande d'au moins un actuateur piézo-électrique ultrasonore, à partir d'un calculateur de contrôle qui comporte un convertisseur-élévateur de tension continue/alternative alimenté par une source de tension continue, dont la sortie haute tension est reliée à un circuit oscillant constitué de l'actuateur et d'une inductance de résonance, ledit convertisseur étant composé d'un montage avec au moins un transformateur à au moins un enroulement primaire relié à la source de tension par au moins un interrupteur commandable et un enroulement secondaire unique délivrant un signal alternatif d'excitation de l'actuateur piézo-électrique, est caractérisé en ce que :

20 - la tension V_c aux bornes de la charge constituée du transformateur, de l'inductance de résonance et de l'actuateur est un signal carré de fréquence de découpage f_r déterminée,

25 - le courant I_c circulant dans la charge est un signal périodique, en avance de phase avec la tension V_c , et de fréquence de résonance f_0 telle que la fréquence de découpage f_r est comprise entre la moitié de la fréquence de résonance et son double,

$f_0/2 < f_r < 2f_0$, de telle sorte qu'il pilote la fermeture des interrupteurs à courant nul dans l'interrupteur de commande, ce mode de pilotage des interrupteurs du type hypo-continu étant obtenu à partir du rapport de transformation du transformateur et de l'inductance de résonance déterminés en fonction de la capacité équivalente de l'actuateur.

Selon une autre caractéristique, le procédé de pilotage électronique du dispositif de commande d'au moins un actuateur piézo-électrique ultrasonore, à partir d'un calculateur de contrôle qui comporte un convertisseur-élévateur de tension continue/alternative alimenté par une source de tension continue, dont la sortie haute tension est reliée à un circuit oscillant constitué de l'actuateur et d'une inductance de résonance, ledit convertisseur étant composé d'un montage avec au moins un transformateur à au moins un enroulement primaire relié à la source de tension par au moins un interrupteur commandable et un enroulement secondaire unique délivrant un signal alternatif d'excitation de l'actuateur piézo-électrique, est caractérisé en ce que :

- la tension V_c aux bornes de la charge constituée du transformateur, de l'inductance de résonance et de l'actuateur est un signal carré de fréquence de découpage f_r déterminée,

- le courant I_c circulant dans la charge est un signal périodique, en retard de phase avec la tension V_c , et de fréquence de résonance f_0 telle que la fréquence de découpage f_r est supérieure à la moitié de la fréquence de résonance, $f_r > f_0/2$, de telle sorte qu'il pilote la fermeture des interrupteurs à tension nulle aux bornes de l'interrupteur de commande, ce mode de pilotage des interrupteurs du type hyper-continu étant obtenu à partir du rapport de transformation du transformateur et de l'inductance de résonance déterminés en fonction de la capacité équivalente de l'actuateur.

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention apparaîtront à la lecture de la description de plusieurs modes de pilotage électronique d'un dispositif de commande d'un actionneur piézo-électrique ultrasonore, illustrée par les figures suivantes qui sont :

- la figure 1 : le schéma électronique d'un mode de réalisation d'un dispositif de commande séquentiel d'un groupe de quatre actuateurs piézo-électriques ultrasonores;

- les figures 2a et 2b : les variations temporelles de la tension de sortie du dispositif de commande et de la tension aux bornes d'un actuateur piézo-électrique ;

- la figure 3 : le schéma électronique d'un mode de réalisation d'un dispositif de commande en pont d'un actuateur piézo-électrique ;
- la figure 4a : la forme d'onde générée par le pilotage du dispositif de commande, en mode hypo-discontinu selon l'invention ;
- 5 - les figures 4b et 4d : les variations temporelles des tensions de commande aux bornes des transistors de pont, en mode hypo discontinu;
- les figures 4c et 4e : les représentations des tensions aux bornes des diodes du pont, en mode hypo-discontinu ;
- la figure 5a : la forme d'onde générée par le pilotage du dispositif de commande, en mode hypo-continu selon l'invention ;
- 10 - les figures 5b et 5d : les variations temporelles des tensions de commande aux bornes des transistors de pont, en mode hypo-continu ;
- les figures 5c et 5e : les représentations des tensions aux bornes des diodes du pont, en mode hypo continu ;
- 15 - la figure 6a : la forme d'onde générée par le pilotage du dispositif de commande, en mode hyper continu selon l'invention ;
- les figures 6b et 6d : les variations temporelles des tensions de commande aux bornes des transistors de pont, en mode hyper-continu ;
- les figures 6c et 6e : les représentations des tensions aux bornes des diodes du pont, en mode hyper-continu.
- 20

Pour ces exemples non limitatifs de modes de réalisation, les éléments portant les mêmes références sur les différentes figures remplissent les mêmes fonctions en vue des mêmes résultats.

25

L'invention consistant à générer un signal sinusoïdal haute tension, supérieure à une centaine de volts, et haute fréquence, supérieure à une dizaine de kilohertz, sur la cellule piézo-électrique de chaque injecteur de carburant d'un véhicule à partir d'une source de tension continue, soit la batterie, soit la sortie d'un convertisseur DC de puissance, elle propose le pilotage d'un dispositif de commande selon différentes topologies assurant l'excitation desdites céramiques piézo-électriques, à travers une inductance pour constituer un circuit résonant. Ces topologies sont décrites dans la demande de brevet précédemment citée. Ces structures sont valables de 1 à N injecteurs, N étant un entier préférentiellement égal à 4, 5, 6, 8, 10 ou 12. A titre d'exemple non limitatif, le nombre d'injecteurs commandés est 4 dans la description suivante.

Toutes les topologies décrites représentent des structures avec au moins un transformateur n'ayant qu'un seul enroulement au secondaire et un ou deux enroulements au primaire.

5 Selon le schéma de la figure 1 qui représente une structure non limitative avec un seul transformateur, le dispositif de commande d'un actuateur piézo-électrique I_i ultrasonore parmi 4, i entier variant de 1 à 4, comporte une source B de tension continue E - une batterie ou la sortie d'un convertisseur DC-DC par exemple -, dont la borne (-) est reliée à la masse et dont la borne (+) est reliée à un montage en pont dont
10 la charge du milieu est l'enroulement primaire L_1 d'un transformateur. Ce transformateur comprend deux enroulements bobinés autour d'un même noyau, comme le montrent les étoiles sur le schéma, un enroulement primaire L_1 et un enroulement secondaire L_2 , dont la sortie haute tension V_s est reliée à un circuit oscillant constitué de la céramique piézo-électrique I_i et d'une inductance L de résonance. Cette inductance de résonance est déterminée en fonction de la fréquence
15 de fonctionnement de l'injecteur piézo-électrique. Elle peut être placée également au primaire du transformateur ou bien aussi constituée par l'inductance de fuite du transformateur.

20 Ce montage en pont est réalisé à partir de deux bras montés en parallèle aux bornes de la source de tension B et constitués chacun de deux interrupteurs de pont P_1 et P_2 en série commandables alternativement, respectivement P_3 et P_4 , dont les points milieux J_1 , respectivement J_2 , sont reliés aux deux bornes de l'enroulement primaire L_1 .

25 Dans le cas d'un moteur thermique de véhicule automobile nécessitant quatre injecteurs, le schéma représente quatre céramiques piézo-électriques $I_1, \dots, I_2, \dots, I_4$ qui sont montées en parallèle et, selon un premier mode de réalisation, choisies successivement grâce à un interrupteur de sélection commandable K_i monté en série
30 avec chacune d'elles. Les quatre injecteurs I_i sont reliés d'une part à l'inductance L de résonance destinée à constituer un circuit oscillant avec chaque injecteur successivement, et d'autre part deux à deux par un relais R_1 et R_2 respectivement, reliés chacun à une borne d'un interrupteur de sélection K_1 et K_2 respectivement, dont l'autre borne est reliée à la masse. Le calculateur d'injection pilote tout d'abord les
35 relais puis simultanément les interrupteurs de sélection et de pont pour sélectionner l'injecteur à commander qui doit être ouvert pendant les intervalles d'activité pour assurer l'alimentation en carburant du cylindre correspondant du moteur.

Le fonctionnement de ce circuit de commande est le suivant, en fonction de la commande des différents interrupteurs. Dans une première phase, le signal de commande envoyé par le calculateur d'injection pilote d'une part la fermeture de l'interrupteur de sélection K_i relié à l'injecteur I_i choisi et d'autre part la fermeture 5 simultanée des interrupteurs de pont P_1 et P_4 , reliant ainsi la borne J_1 de l'enroulement primaire L_1 à la borne (+) de la batterie B et sa borne J_2 à la borne (-) de la batterie. Pendant cet intervalle de temps entre les instants T_0 et T_1 , la tension v_1 aux bornes de l'enroulement primaire L_1 est égale à $+E$, de sorte que la tension V_s aux bornes de l'enroulement secondaire L_2 est positive et égale à $+mE$ par l'effet du rapport de 10 transformation, pour permettre la charge à travers l'inductance de résonance L de l'actuateur I_i sélectionné par l'interrupteur K_i , piloté par le calculateur. Puis, dans une deuxième phase pendant l'intervalle de temps suivant entre les instants T_1 et T_2 , le signal commande l'ouverture des interrupteurs P_1 et P_4 et la fermeture simultanée des deux interrupteurs P_2 et P_3 , reliant ainsi la borne J_1 de l'enroulement primaire L_1 à la 15 borne (-) de la batterie B et sa borne J_2 à la borne (+) et la tension v_1 à ses bornes négative est égale à $-E$. Ainsi, la tension V_s aux bornes de l'enroulement secondaire L_2 devient négative et égale à $-mE$. Ces deux phases sont répétées un grand nombre de fois pendant la durée d'injection, entre 100 μ s et 8 ms. La tension périodique V_s aux bornes de l'enroulement secondaire L_2 en fonction du temps est représentée 20 graphiquement sur la figure 2a. La tension V_d aux bornes de l'injecteur I_i est alors un signal sinusoïdal de même période que la tension V_s aux bornes de l'enroulement secondaire L_2 , comme le montre la figure 2b, oscillant entre une valeur maximale $+V_m$ et une valeur minimale $-V_m$. Le calculateur d'injection commande ensuite successivement les autres injecteurs I_i montés en parallèle.

25

Pour l'excitation de l'injecteur I_1 entre les instants t_0 et t_1 , le calculateur pilote la mise au repos du relais R_1 vers l'injecteur I_1 alors que le relais R_2 est en position repos, ainsi que la fermeture de l'interrupteur K_1 et l'ouverture de l'interrupteur K_2 , dans le but de connecter l'actuateur I_1 à l'inductance L de résonance. Ainsi, entre les instants t_0 et 30 t_1 , la tension V_s aux bornes de l'enroulement secondaire L_2 est un signal périodique carré, oscillant entre les valeurs extrêmes $+mE$ et $-mE$, et la tension v_{c1} aux bornes de l'actuateur I_1 est un signal sinusoïdal oscillant entre les valeurs extrêmes $+mGE$ et $-mGE$, G étant le gain à la résonance entre l'inductance de résonance L et le modèle de l'injecteur, alors que les trois autres injecteurs ne reçoivent aucune tension. La 35 durée T_{KI} de fermeture de chaque interrupteur de sélection correspond au temps d'injection, pouvant varier entre 100 μ s et 5 ms pour un moteur à quatre injecteurs. La période T_{PI} du signal carré V_s aux bornes de l'enroulement secondaire de chaque

transformateur dépend exclusivement de la structure des injecteurs, la fréquence F_{PI} de résonance variant entre 10kHz et 1MHz.

Le basculement de la position repos à la position travail d'un relais étant plus long que l'ouverture ou la fermeture d'un interrupteur, le calculateur pilote à l'instant t_2 le basculement du second relais R_2 en position travail dans le but de pouvoir exciter l'injecteur I_3 , à l'instant suivant t_3 .

A l'instant t_3 , le relais R_2 est basculé vers la position travail alors que le relais R_2 est toujours basculé dans la position travail vers l'injecteur I_3 , et simultanément l'interrupteur K_2 est fermé jusqu'à l'instant t_4 alors que l'interrupteur K_1 est ouvert depuis l'instant t_1 , de sorte que la tension V_s aux bornes de l'enroulement secondaire L_3 provoque la résonance du circuit oscillant constitué par l'inductance L et l'injecteur I_3 auquel elle est alors connectée. Le signal de tension V_{c3} aux bornes de l'injecteur I_3 est une sinusoïde d'amplitude maximale mGE entre les instants suivants t_3 et t_4 .

Entre les instants suivants t_5 et t_6 , l'interrupteur K_1 est à nouveau fermé et l'interrupteur K_2 est ouvert, mais le relais R_1 est basculé vers l'injecteur I_2 donc sa commande est l'inverse de celle existant entre les instants t_0 et t_1 . Ainsi, le signal de tension V_{c2} aux bornes de l'injecteur I_2 est une sinusoïde d'amplitude maximale mGE entre les instants suivants t_5 et t_6 .

Entre les instants suivants t_7 et t_8 , l'interrupteur K_2 est à nouveau fermé alors que l'interrupteur K_1 est ouvert, et les deux relais R_1 et R_2 sont en position repos, donc le relais R_2 est basculé vers l'injecteur I_4 , et sa commande est l'inverse de celle existant entre les instants t_3 et t_4 . Ainsi, le signal de tension V_{c4} aux bornes de l'injecteur I_4 est une sinusoïde d'amplitude maximale mGE entre les instants suivants t_7 et t_8 .

L'invention concerne précisément le pilotage des interrupteurs de commande du pont vis à vis de la charge C_h reliant les points milieux des deux bras de pont et qui est constituée du transformateur, de l'inductance de résonance et de l'actuateur, c'est-à-dire en fonction du courant I_c circulant dans cette charge et de la tension V_c à ses bornes. Sur l'exemple de réalisation de la figure 3, les interrupteurs de ponts P_i sont réalisés chacun à partir d'un transistor T_i et d'une diode D_i montée en anti-parallèle. Pour que la tension périodique V_s aux bornes de l'enroulement secondaire du

transformateur permette l'excitation de l'actuateur piézo-électrique I_i , la tension V_c aux bornes de la charge doit être carrée, de fréquence de découpage f_r déterminée.

Selon, une première caractéristique de l'invention, la tension V_c aux bornes de 5 la charge constituée du transformateur, de l'inductance de résonance et de l'actuateur étant un signal carré de fréquence de découpage f_r déterminée, le courant I_c circulant dans la charge est un signal périodique, de fréquence de résonance f_0 telle que la 10 fréquence de découpage f_r est au moins deux fois plus faible qu'elle, $f_r < 2f_0$, de telle sorte qu'à la fermeture des interrupteurs le courant est nul dans le circuit. Ce mode de 15 pilotage des interrupteurs de commande du type hypo-discontinu est obtenu à partir des valeurs du rapport de transformation du transformateur et de l'inductance de résonance déterminées en fonction de la valeur de la capacité équivalente de l'actuateur. Il permet de limiter les pertes par commutation des interrupteurs lors de leur fermeture et de limiter les effets de compatibilité électromagnétique par coupure de courant.

Le convertisseur-élévateur de tension continue/alternative est dimensionné pour que la fréquence de découpage f_r désirée pour piloter l'injecteur piézo-électrique soit inférieure au double de la fréquence de résonance de la charge.

20 La figure 4a représente la forme d'onde générée par le pont du dispositif de commande, en mode hypo discontinu selon l'invention.

Pour la commande de l'actuateur donné I_i , le calculateur de contrôle pilote d'une 25 part la fermeture des moyens de sélection reliés audit actuateur et d'autre part simultanément, dans une première phase la fermeture d'un premier couple d'interrupteurs de pont constitué d'un premier interrupteur T_1 du premier bras et d'un second interrupteur T_4 d'un second bras et l'ouverture du second couple formé des 30 deux autres interrupteurs T_2 et T_3 desdits bras, et dans une seconde phase la commutation desdits quatre interrupteurs dans une position inverse de façon à obtenir une tension périodique aux bornes de l'enroulement secondaire du transformateur, ces deux phases étant répétées un nombre déterminé de fois pendant la durée de fonctionnement de l'actuateur pour générer un signal haute tension et haute fréquence sur l'actuateur piézo-électrique à partir de la source de tension continue.

Ainsi, le séquencement de pilotage des quatre interrupteurs du dispositif de commande est le suivant, lors de deux phases consécutives dont la première a lieu entre les instants t_0 et t_3 et la seconde a lieu entre les instants t_3 et t_6 .

5 A l'instant t_0 de démarrage de la première phase, les transistors T_1 et T_4 sont commandés à la fermeture lorsque le courant I_c est nul dans les diodes D_1 et D_4 .

Entre les instants t_0 et t_1 , ces transistors T_1 et T_4 sont fermés laissant passer le courant I_c , pendant que les diodes D_1 et D_4 ne sont pas passantes, la tension à leurs bornes étant égale à $+E$.

10 A l'instant t_1 , le courant I_c s'inverse, les deux diodes deviennent passantes, la tension à leurs bornes s'annule, et les deux transistors T_1 et T_4 sont commandés à l'ouverture entre cet instant t_1 et l'instant t_2 où les diodes ne conduisent plus, le courant s'annulant.

15 A l'instant t_3 de démarrage de la seconde phase, les transistors T_2 et T_3 sont commandés à la fermeture lorsque le courant I_c est nul dans les diodes D_2 et D_3 .

Entre les instants t_3 et t_4 , ces transistors T_2 et T_3 sont fermés laissant passer le courant I_c , pendant que les diodes D_2 et D_3 ne conduisent pas.

20 A l'instant t_4 , le courant I_c s'inverse, les deux diodes deviennent passantes et les deux transistors T_2 et T_3 sont commandés à l'ouverture entre cet instant t_4 et l'instant t_5 où les diodes ne conduisent plus, le courant s'annulant à nouveau.

25 Les figures 4b et 4d représentent les variations temporelles des tensions de commande aux bornes des transistors de pont, et les figures 4c et 4e représentent les tensions aux bornes des diodes, montées en parallèle à ces transistors de pont, soit leur état passant ou non conducteur.

30 Selon, une deuxième caractéristique de l'invention, la tension V_c aux bornes de la charge constituée du transformateur, de l'inductance de résonance et de l'actuateur étant un signal carré de fréquence de découpage f_r déterminée, le courant I_c circulant dans la charge est un signal périodique, en avance de phase avec la tension V_c , et de fréquence de résonance f_o telle que la fréquence de découpage f_r est comprise entre la moitié de la fréquence de résonance f_o et son double, $f_o/2 < f_r < 2f_o$, de telle sorte qu'il pilote l'ouverture des interrupteurs à courant nul dans l'interrupteur de commande, « zero current switching » ZCS. Ce mode de pilotage des interrupteurs de commande du type hypo-continu est obtenu à partir des valeurs du rapport de transformation du transformateur et de l'inductance de résonance déterminées en fonction de la valeur de la capacité équivalente de l'actuateur. Ce mode de pilotage des interrupteurs de commande étant du type hypo-continu, il permet de limiter les pertes par commutation

des interrupteurs lors de leur ouverture et de limiter les effets de compatibilité électromagnétique par coupure de courant.

5 Le convertisseur-élévateur de tension continue/alternative est dimensionné pour que la fréquence de découpage f_r désirée pour piloter l'injecteur piézo-électrique respecte les conditions énoncées auparavant vis à vis de la fréquence de résonance f_0 .

La figure 5a représente la forme d'onde générée par le pont du dispositif de commande, en mode hypo continu selon l'invention.

10 Le séquencement de pilotage des quatre interrupteurs T_1 à T_4 du dispositif de commande est le suivant lors de deux phases consécutives dont la première a lieu entre les instants t_0 et t_2 et la seconde a lieu entre les instants t_2 et t_4 .

15 A l'instant t_0 , les transistors T_1 et T_4 sont commandés à la fermeture lorsque le courant I_c est nul dans les diodes D_1 et D_4 et que les autres diodes D_2 et D_3 sont passantes.

Entre les instants t_0 et t_1 , ces transistors T_1 et T_4 sont fermés laissant passer le courant I_c , pendant que les quatre diodes D_1 à D_4 ne sont pas passantes.

20 A l'instant t_1 , le courant I_c s'inverse, les deux diodes D_1 et D_4 deviennent passantes et les deux transistors T_1 et T_4 sont commandés à l'ouverture entre cet instant t_1 et l'instant t_2 où il n'y a pas de courant dans ces deux transistors.

25 A ce même instant t_2 , les transistors T_2 et T_3 sont commandés à la fermeture alors que les diodes D_1 et D_4 sont encore passantes. A cet instant de fermeture, les diodes D_1 et D_4 se bloquent naturellement et le courant I_c circule dans le même sens.

Entre les instants t_3 et t_4 , le courant I_c s'inverse et les diodes D_2 et D_3 deviennent passantes et ces transistors T_2 et T_3 sont commandés pour être ouverts alors qu'il n'y a plus de courant I_c dans ces transistors.

30 A l'instant t_4 , les deux transistors T_1 et T_4 sont commandés à la fermeture, les deux diodes D_2 et D_3 deviennent non passantes et le pilotage recommence selon le même séquencement qu'entre les instants t_0 et t_4 .

35 Les figures 5b et 5d représentent les variations temporelles, en mode hypo continu, des tensions de commande aux bornes des transistors de pont, et les figures 5c et 5e représentent les tensions aux bornes des diodes, montées en parallèle à ces transistors de pont, soit leur état passant ou non conducteur.

Selon, une troisième caractéristique de l'invention, la tension V_c aux bornes de la charge constituée du transformateur, de l'inductance de résonance et de l'actuateur étant un signal carré de fréquence de découpage f_r déterminée, le courant I_c circulant dans la charge est un signal périodique, en retard de phase avec la tension V_c , et de fréquence de résonance f_0 telle que la fréquence de découpage f_r est supérieure à la moitié de la fréquence de résonance f_0 , $f_r > f_0/2$, de telle sorte qu'il pilote la fermeture des interrupteurs à tension nulle aux bornes de l'interrupteur de commande. Ce mode de pilotage des interrupteurs de commande du type hyper-continu est obtenu à partir des valeurs du rapport de transformation du transformateur et de l'inductance de résonance déterminées en fonction de la valeur de la capacité équivalente de l'actuateur. Ce mode de pilotage des interrupteurs de commande hyper-continu permet de limiter les pertes par commutation des interrupteurs lors de leur ouverture et de limiter les effets de compatibilité électromagnétique par commutation de tension. Ce mode de pilotage est du type à commande à la fermeture des interrupteurs ou « zero voltage switching » ZVC.

Le convertisseur-élévateur de tension continue/alternative est dimensionné pour que la fréquence de découpage f_r désirée pour piloter l'injecteur piézo-électrique respecte les conditions énoncées auparavant vis à vis de la fréquence de résonance f_0 .

La figure 6a représente la forme d'onde générée par le pont du dispositif de commande, en mode hyper continu selon l'invention.

Le séquencement de pilotage des quatre interrupteurs du dispositif de commande est le suivant lors de deux phases consécutives dont la première a lieu entre les instants t_0 et t_2 et la seconde a lieu entre les instants t_2 et t_4 .

Entre les instants t_0 et t_1 , les transistors T_1 et T_4 sont commandés à la fermeture, alors que les deux diodes D_1 et D_2 sont passantes, donc qu'il n'y a pas de tension aux bornes de ces transistors. Les autres diodes D_2 et D_3 ne sont pas passantes et les deux transistors T_2 et T_3 sont ouverts.

A l'instant t_1 , les diodes D_1 et D_4 sont bloquées.

Entre les instants t_1 et t_2 , les deux transistors T_1 et T_4 sont encore fermés, laissant passer le courant I_c .

A l'instant t_2 , les transistors T_1 et T_4 sont commandés à l'ouverture, les diodes D_2 et D_3 deviennent passantes et il n'y a plus de tension aux bornes des transistors T_2 et T_3 . Les diodes D_1 et D_4 ne sont pas passantes.

Entre les instants t_2 et t_3 , les transistors T_2 et T_3 sont commandés à la fermeture pour être ensuite commandés à l'ouverture à l'instant t_4 .

5 Les figures 6b et 6d représentent les variations temporelles, en mode hyper-continu, des tensions de commande aux bornes des transistors de pont, et les figures 6c et 6e représentent les tensions aux bornes des diodes, montées en parallèle à ces transistors de pont, soit leur état passant ou non conducteur.

10 Selon une autre caractéristique de l'invention, le procédé de pilotage combine dans le temps les trois modes de pilotage des interrupteurs, de types hypo-discontinu, hypo-continu et hyper-continu, en fonction de la tension E de la batterie qui peut varier et la tension crête de consigne, du signal de pilotage des actuateurs piézo-électriques.

15 Les interrupteurs de sélection des actuateurs et des enroulements primaires des transformateurs sont commandables bidirectionnellement en courant, et pour cela peuvent être réalisés à partir de deux semi-conducteurs montés en série ou en parallèle. Ce peut être par exemple deux transistors de type MOSFET montés en série ou IGBT avec diode anti-parallèle.

20 Les relais R de sélection des actuateurs sont de type électromécanique, monostables et possédant un contact de repos et un contact de travail.

25 A propos des interrupteurs de pont, s'ils sont placés directement derrière la batterie, ils sont du type MOSFET à canal N de préférence pour leurs faibles chutes de tension. Dans le cas où ils sont placés derrière un convertisseur DC-DC, ces interrupteurs peuvent être de type MOSFET ou IGBT.

Quant aux interrupteurs de sélection des transformateurs, ils sont préférentiellement de type MOSFET à canal P, pour leurs faibles chutes de tension.

REVENDICATIONS

1. Procédé de pilotage électronique d'un dispositif de commande d'au moins un actuateur piézo-électrique ultrasonore, à partir d'un calculateur de contrôle, qui 5 comporte un convertisseur-élévateur de tension continue/alternative alimenté par une source (B) de tension continue, dont la sortie haute tension est reliée à un circuit oscillant constitué de l'actuateur (I_1) et d'une inductance (L) de résonance, ledit convertisseur étant composé d'un montage avec au moins un transformateur à au moins un enroulement primaire relié à la source de tension par au moins un interrupteur commandable et un enroulement secondaire unique délivrant un signal 10 alternatif d'excitation de l'actuateur piézo-électrique, et tel que la tension (V_c) aux bornes de la charge constituée du transformateur, de l'inductance de résonance et de l'actuateur est un signal carré de fréquence de découpage (f_r) déterminée, caractérisé en ce que le courant (I_c) circulant dans la charge est un signal périodique, de 15 fréquence de résonance (f_o) telle que la fréquence de découpage (f_r) est inférieure au double de la fréquence de résonance, de telle sorte qu'il pilote la fermeture des interrupteurs à courant nul dans le circuit, ce mode de pilotage des interrupteurs du type hypo-discontinu étant obtenu à partir du rapport de transformation du transformateur et de l'inductance de résonance déterminés en fonction de la capacité 20 équivalente de l'actuateur.

2. Procédé de pilotage électronique du dispositif de commande d'au moins un actuateur piézo-électrique ultrasonore, à partir d'un calculateur de contrôle qui comporte un convertisseur-élévateur de tension continue/alternative alimenté par une 25 source de tension continue, dont la sortie haute tension est reliée à un circuit oscillant constitué de l'actuateur et d'une inductance de résonance, ledit convertisseur étant composé d'un montage avec au moins un transformateur à au moins un enroulement primaire relié à la source de tension par au moins un interrupteur commandable et un enroulement secondaire unique délivrant un signal alternatif d'excitation de l'actuateur 30 piézo-électrique, est caractérisé en ce que :

- la tension (V_c) aux bornes de la charge constituée du transformateur, de l'inductance de résonance et de l'actuateur est un signal carré de fréquence de découpage (f_r) déterminée,
- le courant (I_c) circulant dans la charge est un signal périodique, en avance de 35 phase avec la tension (V_c), et de fréquence de résonance (f_o) telle que la fréquence de découpage (f_r) est comprise entre la moitié de la fréquence de résonance et son double, ($f_o/2 < f_r < 2f_o$), de telle sorte qu'il pilote la fermeture des interrupteurs à courant

nul dans l'interrupteur de commande, ce mode de pilotage des interrupteurs du type hypo-continu étant obtenu à partir du rapport de transformation du transformateur et de l'inductance de résonance déterminés en fonction de la capacité équivalente de l'actuateur.

5

3. Procédé de pilotage électronique du dispositif de commande d'au moins un actuateur piézo-électrique ultrasonore, à partir d'un calculateur de contrôle qui comporte un convertisseur-élévateur de tension continue/alternative alimenté par une source de tension continue, dont la sortie haute tension est reliée à un circuit oscillant constitué de l'actuateur et d'une inductance de résonance, ledit convertisseur étant composé d'un montage avec au moins un transformateur à au moins un enroulement primaire relié à la source de tension par au moins un interrupteur commandable et un enroulement secondaire unique délivrant un signal alternatif d'excitation de l'actuateur piézo-électrique, est caractérisé en ce que :

15 - la tension (V_c) aux bornes de la charge constituée du transformateur, de l'inductance de résonance et de l'actuateur est un signal carré de fréquence de découpage (f_r) déterminée,

20 - le courant (I_c) circulant dans la charge est un signal périodique, en retard de phase avec la tension (V_c), et de fréquence de résonance (f_o) telle que la fréquence de découpage (f_r) est supérieure à la moitié de la fréquence de résonance, ($f_r > f_o/2$), de telle sorte qu'il pilote la fermeture des interrupteurs à tension nulle aux bornes de l'interrupteur de commande, ce mode de pilotage des interrupteurs du type hyper-continu étant obtenu à partir du rapport de transformation du transformateur et de l'inductance de résonance déterminés en fonction de la capacité équivalente de l'actuateur.

25

4. Procédé de pilotage électronique du dispositif de commande d'au moins un actuateur piézo-électrique ultrasonore, comportant un convertisseur composé d'un montage en pont à au moins un transformateur, ayant au moins un enroulement primaire réalisé à partir d'un premier bras constitué de deux interrupteurs de pont (T_1, T_2) en série commandables alternativement et d'au moins un deuxième bras en parallèle avec le premier bras et constitué aussi de deux interrupteurs de pont (T_2, T_3) en série commandables alternativement, le point milieu du deuxième bras étant relié au point milieu du premier bras par une charge constituée du transformateur, d'une inductance (L) de résonance et de l'actuateur piézo-électrique, selon la revendication 1, caractérisé en ce que le séquencement de pilotage des quatre interrupteurs du convertisseur est le suivant :

au cours d'une première phase :

- à l'instant (t_0), un premier transistor (T_1) du premier bras et un second interrupteur (T_2) du second bras constituant un premier couple sont commandés à la fermeture lorsque le courant (I_c) est nul dans les diodes (D_1 et D_4) en anti-parallèle ;

5 - entre les instants (t_0 et t_1), les transistors (T_1 et T_4) du premier couple sont fermés laissant passer un courant (I_c), pendant que les diodes (D_1 et D_4) ne sont pas passantes et que le second transistor (T_2) du premier bras et le premier transistor du second bras (T_3) constituant un second couple sont ouverts ;

10 - à l'instant (t_1), le courant (I_c) s'inverse, les deux diodes (D_1 et D_4) deviennent passantes et les deux transistors (T_1 et T_4) du premier couple sont commandés à l'ouverture entre cet instant (t_1) et l'instant (t_2) où les diodes (D_1 et D_4) ne conduisent plus, le courant s'annulant ;

au cours d'une seconde phase :

15 - à l'instant (t_3), les transistors (T_2 et T_3) du second couple sont commandés à la fermeture lorsque le courant (I_c) est nul dans les diodes (D_2 et D_3) en anti-parallèle ;

- entre les instants (t_3 et t_4), ces transistors (T_2 et T_3) sont fermés laissant passer le courant (I_c), pendant que les diodes (D_2 et D_3) ne conduisent pas et que les transistors (T_1 et T_4) du premier couple sont ouverts ;

20 - à l'instant (t_4), le courant (I_c) s'inverse, les deux diodes (D_2 et D_3) deviennent passantes et les deux transistors (T_2 et T_3) sont commandés à l'ouverture entre cet instant (t_4) et l'instant (t_5) où les diodes ne conduisent plus, le courant s'annulant à nouveau,

ces deux phases étant répétées un nombre déterminé de fois pendant la durée de fonctionnement de l'actuateur pour générer un signal haute tension et haute fréquence 25 sur l'actuateur piézo-électrique à partir de la source de tension continue.

5. Procédé de pilotage électronique du dispositif de commande d'au moins un actuateur piézo-électrique ultrasonore, comportant un convertisseur composé d'un montage en pont à au moins un transformateur, ayant au moins un enroulement primaire, réalisé à partir d'un premier bras constitué de deux interrupteurs de pont (T_1, T_2) en série commandables alternativement et d'au moins un deuxième bras en parallèle avec le premier bras et constitué aussi de deux interrupteurs de pont (T_2, T_3) en série commandables alternativement, le point milieu du deuxième bras étant relié au point milieu du premier bras par une charge constituée du transformateur, d'une inductance (L) de résonance et de l'actuateur piézo-électrique, selon la revendication 35 2, caractérisé en ce que le séquencement de pilotage des quatre interrupteurs du convertisseur est le suivant :

au cours d'une première phase :

- à l'instant (t_0), un premier transistor (T_1) du premier bras et un second interrupteur (T_4) du second bras constituant un premier couple sont commandés à la fermeture lorsque le courant (I_c) est nul dans les diodes (D_1 et D_4) en anti-parallèle et

5 que les autres diodes (D_2 et D_3) en anti-parallèle du second transistor (T_2) du premier bras et du premier transistor (T_3) du second bras sont passantes ;

- entre les instants (t_0 et t_1), les transistors (T_1 et T_4) du premier couple sont fermés laissant passer le courant (I_c), pendant que les quatre diodes (D_1 à D_4) ne sont pas passantes ;

10 - à l'instant t_1 , le courant (I_c) s'inverse, les deux diodes (D_1 et D_4) deviennent passantes et les deux transistors (T_1 et T_4) sont commandés à l'ouverture entre cet instant (t_1) et l'instant (t_2) où il n'y a pas de courant dans ces deux transistors ;

15 - à ce même instant (t_2), les transistors (T_2 et T_3) du second couple sont commandés à la fermeture alors que les diodes (D_1 et D_4) sont encore passantes. A cet instant de fermeture, les diodes (D_1 et D_4) se bloquent naturellement et le courant I_c circule dans le même sens ;

20 - entre les instants (t_3 et t_4), le courant (I_c) s'inverse et les diodes (D_2 et D_3) deviennent passantes et ces transistors (T_2 et T_3) sont commandés pour être ouverts alors qu'il n'y a plus de courant (I_c) dans ces transistors ;

25 - à l'instant (t_4), les deux transistors (T_1 et T_4) sont commandés à la fermeture, les deux diodes (D_2 et D_3) deviennent non passantes et le pilotage recommence selon le même séquencement qu'entre les instants (t_0 et t_4).

6. Procédé de pilotage électronique du dispositif de commande d'au moins un actuateur piézo-électrique ultrasonore, comportant un convertisseur composé d'un montage en pont à au moins un transformateur, ayant au moins un enroulement primaire, réalisé à partir d'un premier bras constitué de deux interrupteurs de pont (T_1, T_2) en série commandables alternativement et d'au moins un deuxième bras en parallèle avec le premier bras et constitué aussi de deux interrupteurs de pont (T_2, T_3) en série commandables alternativement, le point milieu du deuxième bras étant relié au point milieu du premier bras par une charge constituée du transformateur, d'une inductance (L) de résonance et de l'actuateur piézo-électrique selon la revendication 3, caractérisé en ce que le séquencement de pilotage des quatre interrupteurs du convertisseur est le suivant :

35 au cours d'une première phase :

- entre les instants (t_0 et t_1), un premier transistor (T_1) du premier bras et un second interrupteur (T_4) du second bras constituant un premier couple sont

commandés à la fermeture, alors que les deux diodes (D_1 et D_2) en anti-parallèle et que les autres diodes (D_2 et D_3) en anti-parallèle du second transistor (T_2) du premier bras et du premier transistor (T_3) du second bras ne sont pas passantes et que les deux transistors (T_2 et T_3) sont ouverts ;

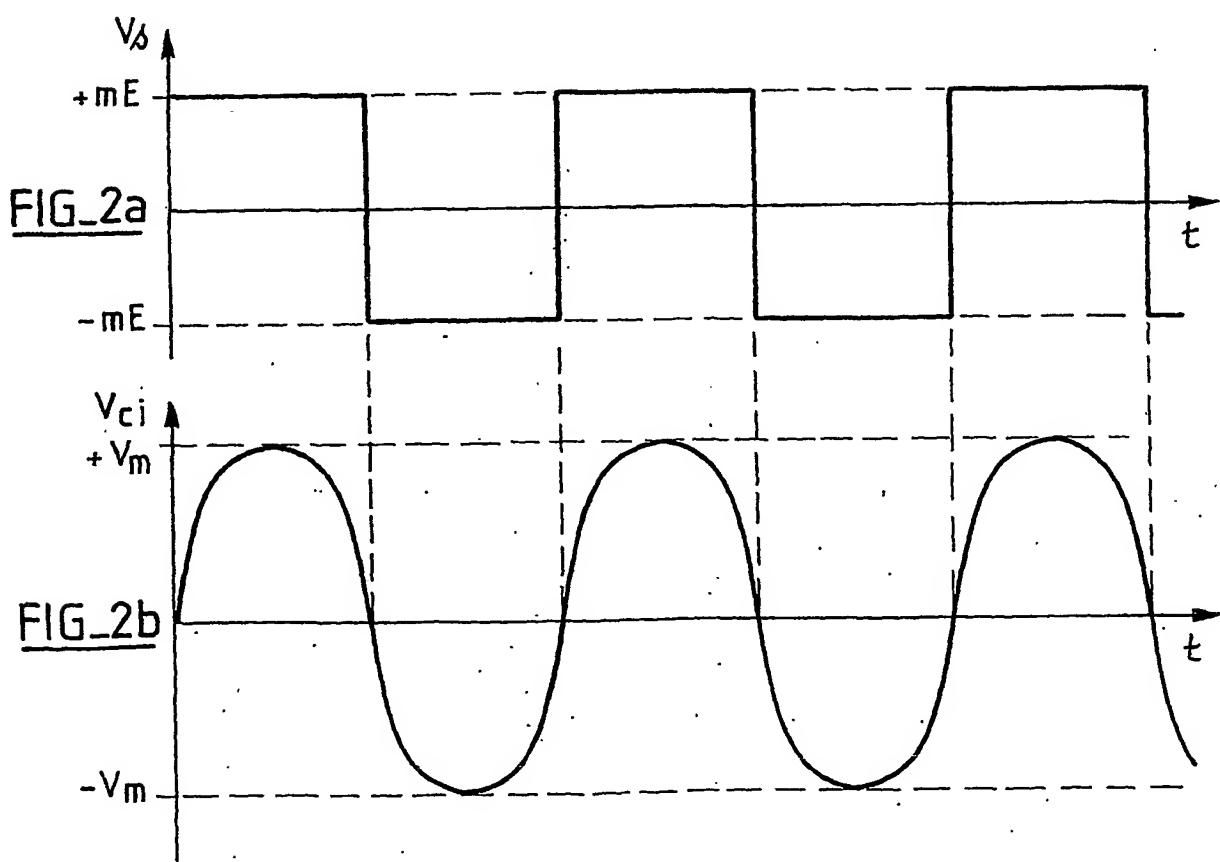
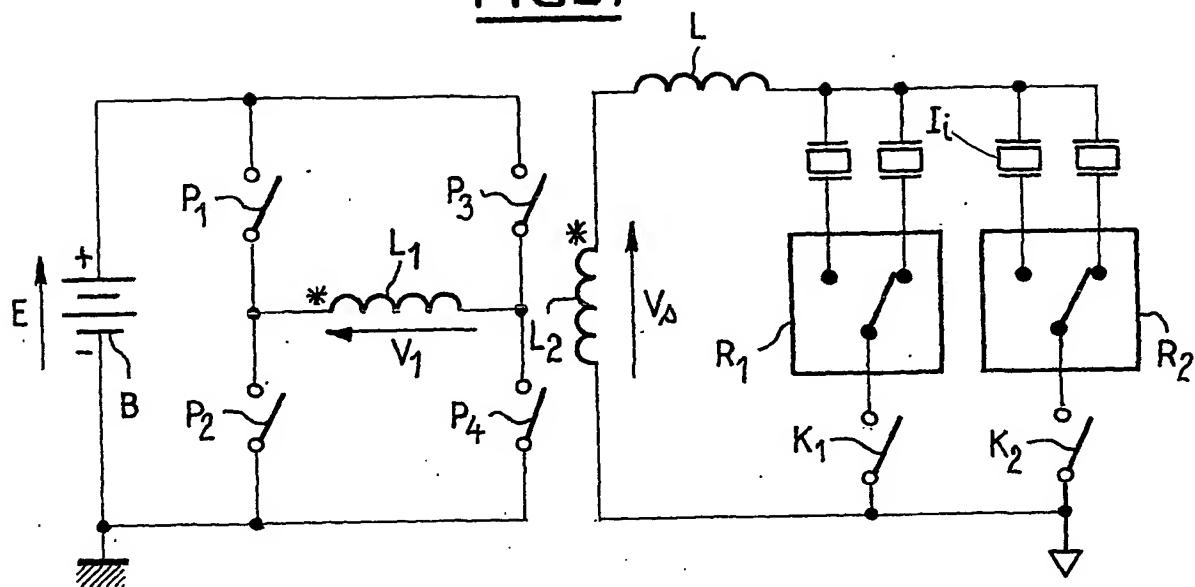
5 - à l'instant t_1 , les diodes (D_1 et D_4) du premier couple de transistors sont bloquées ;

- entre les instants (t_1 et t_2), les deux transistors (T_1 et T_4) du premier couple sont encore fermés, laissant passer le courant (I_c) ;
- à l'instant t_2 , les transistors (T_1 et T_4) du premier couple sont commandés à l'ouverture, les diodes (D_2 et D_3) en anti-parallèle du second couple de transistors deviennent passantes et il n'y a plus de tension aux bornes des transistors (T_2 et T_3), les diodes (D_1 et D_4) ne sont pas passantes ;
- entre les instants (t_2 et t_3), les transistors (T_2 et T_3) du second couple sont commandés à la fermeture pour être ensuite commandés à l'ouverture à l'instant (t_4).

15

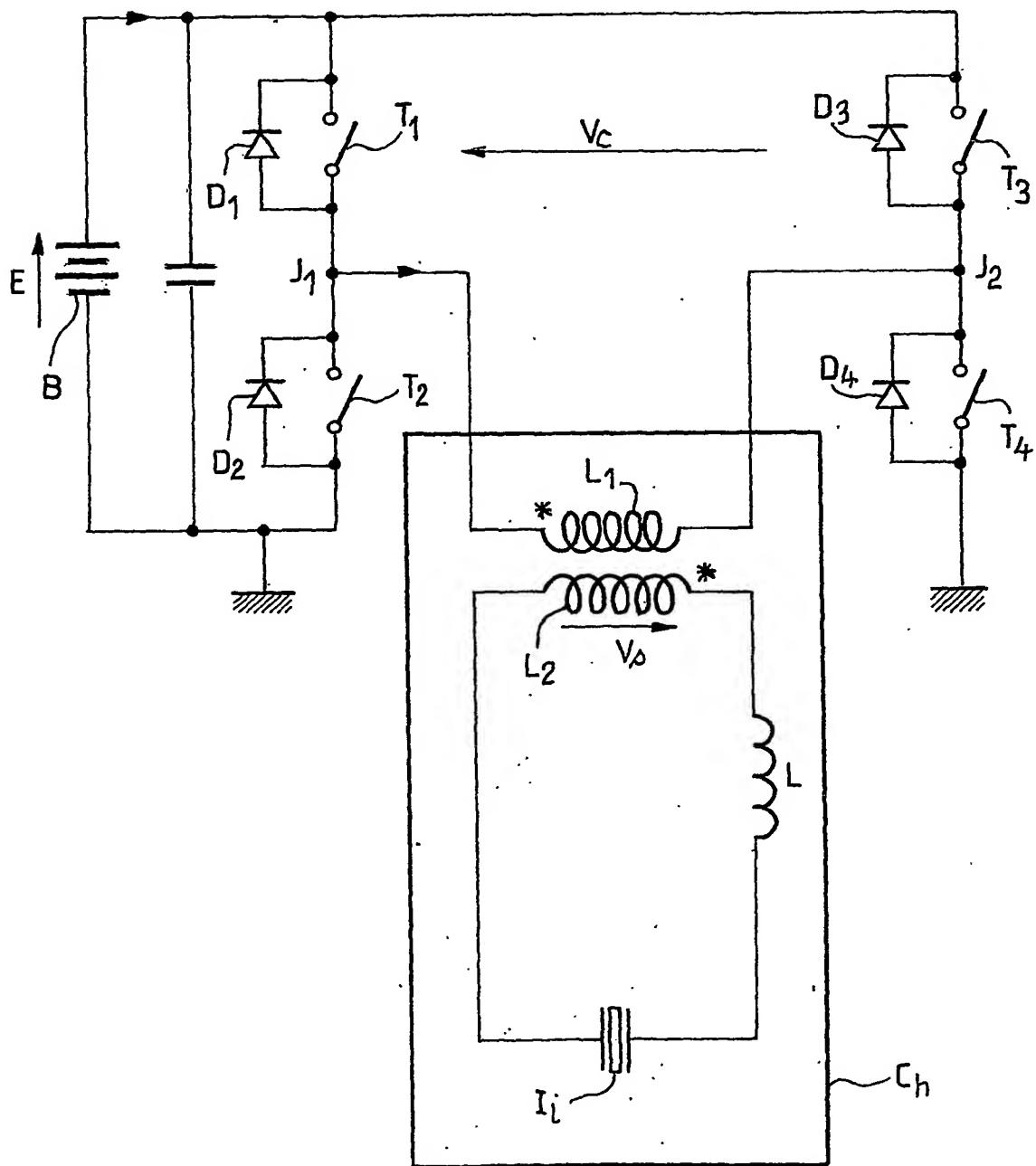
7. Procédé de pilotage électronique d'un dispositif de commande d'au moins un actuateur piézo-électrique ultrasonore, selon l'une des revendications 1 à 6, caractérisé en ce qu'il combine dans le temps les trois modes de pilotage des interrupteurs, de types hypo-discontinu, hypo-continu et hyper-continu, en fonction de 20 la tension E de la batterie qui peut varier et la tension crête de consigne, du signal de pilotage des actuateurs piézo-électriques.

1/5

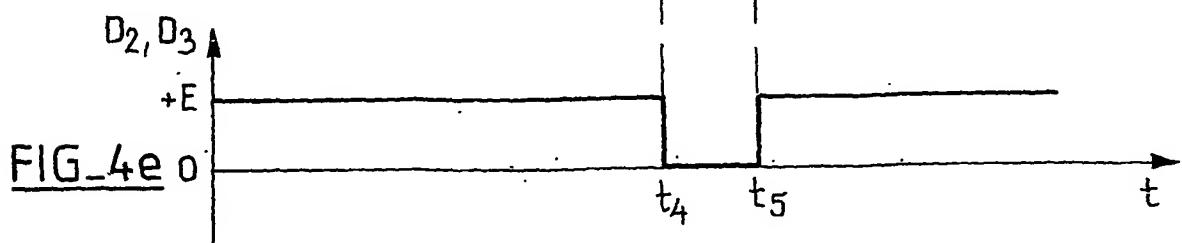
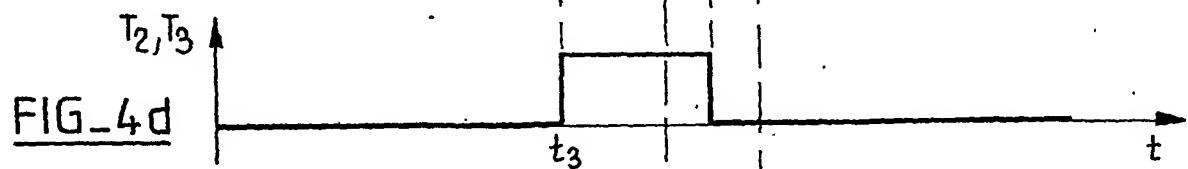
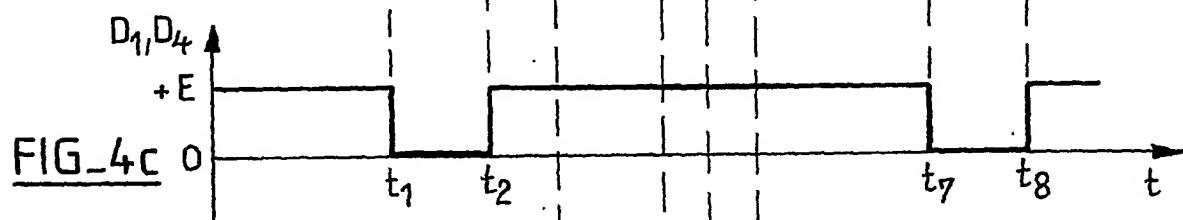
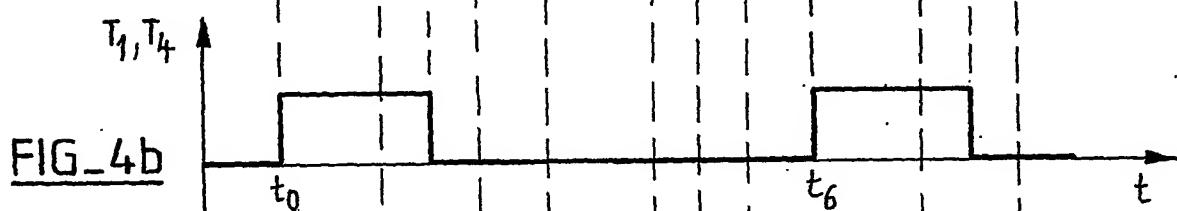
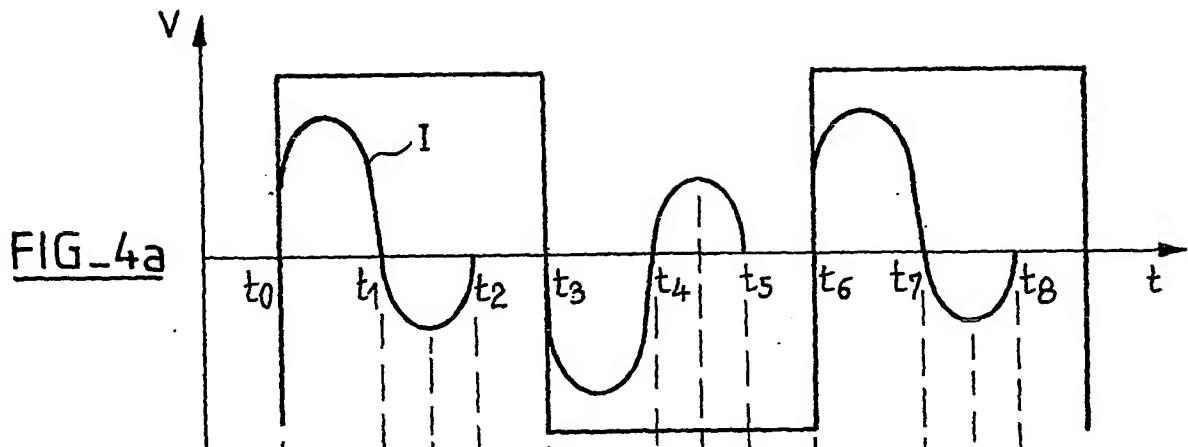
FIG_1

2/5

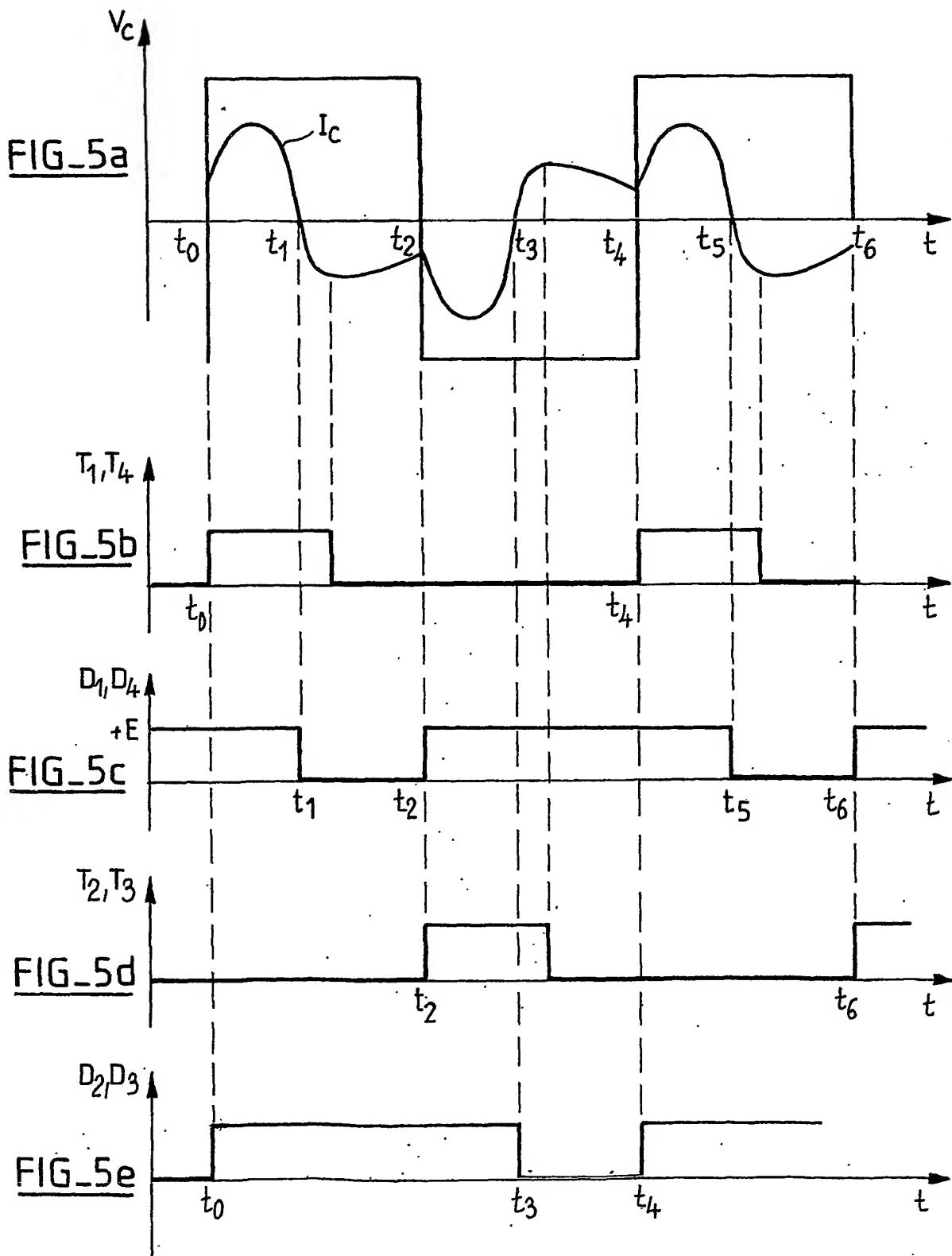
FIG-3



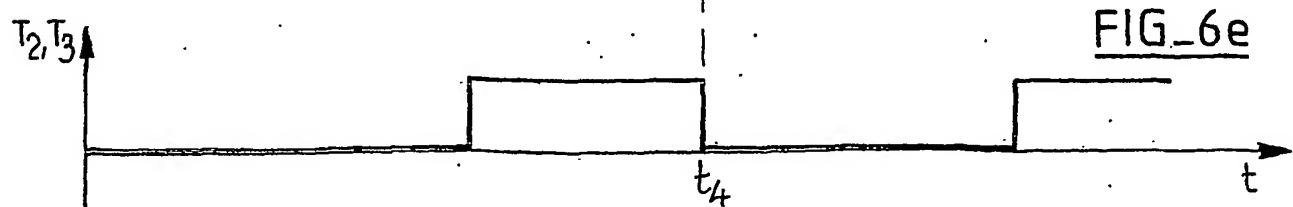
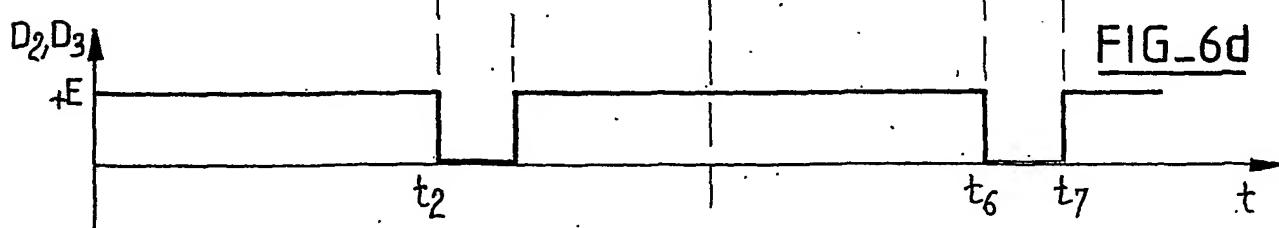
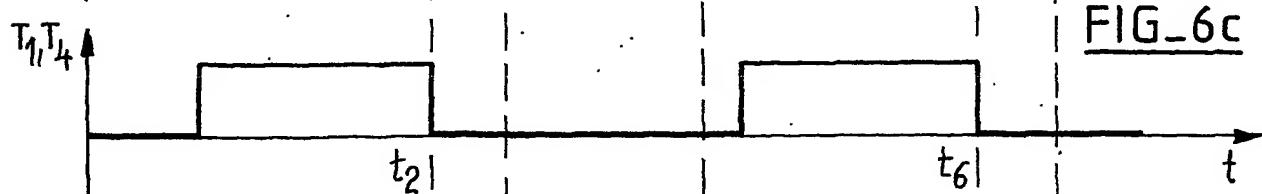
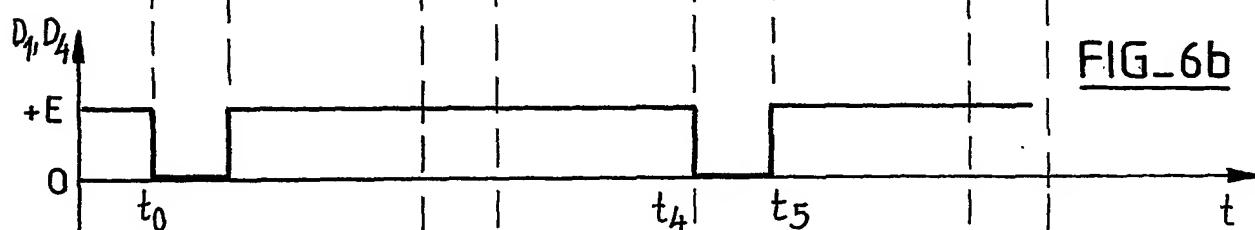
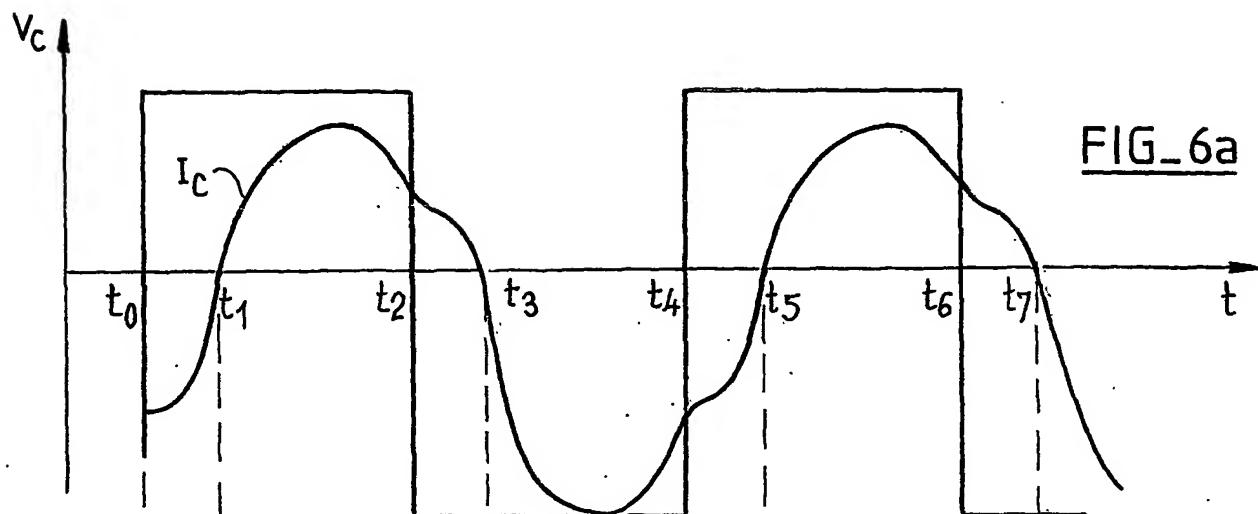
3/5



4/5



5/5



(12) DEMANDE INTERNATIONALE PUBLIÉE EN VERTU DU TRAITÉ DE COOPÉRATION EN MATIÈRE DE BREVETS (PCT)

(19) Organisation Mondiale de la Propriété Intellectuelle
Bureau international



(43) Date de la publication internationale
31 décembre 2003 (31.12.2003)

PCT

(10) Numéro de publication internationale
WO 2004/001868 A3

(51) Classification internationale des brevets⁷ : H01L 41/04

(72) Inventeur; et

(21) Numéro de la demande internationale :
PCT/FR2003/001825

(75) Inventeur/Déposant (pour US seulement) : RIPOLL,
Christophe [FR/FR]; 38, rue Rieussec, Bât 3 - Appt 120,
F-78220 Viroflay (FR).

(22) Date de dépôt international : 17 juin 2003 (17.06.2003)

(74) Mandataire : CEMELLI, Eric; Renault Technocentre,
SCE 0267 - TCR AVA 0 56, F-78288 Guyancourt (FR).

(25) Langue de dépôt : français

(81) États désignés (national) : JP, KR, US.

(26) Langue de publication : français

(84) États désignés (régional) : brevet européen (AT, BE, BG,
CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE,
IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR).

(30) Données relatives à la priorité :
02/07705 21 juin 2002 (21.06.2002) FR

Publiée :

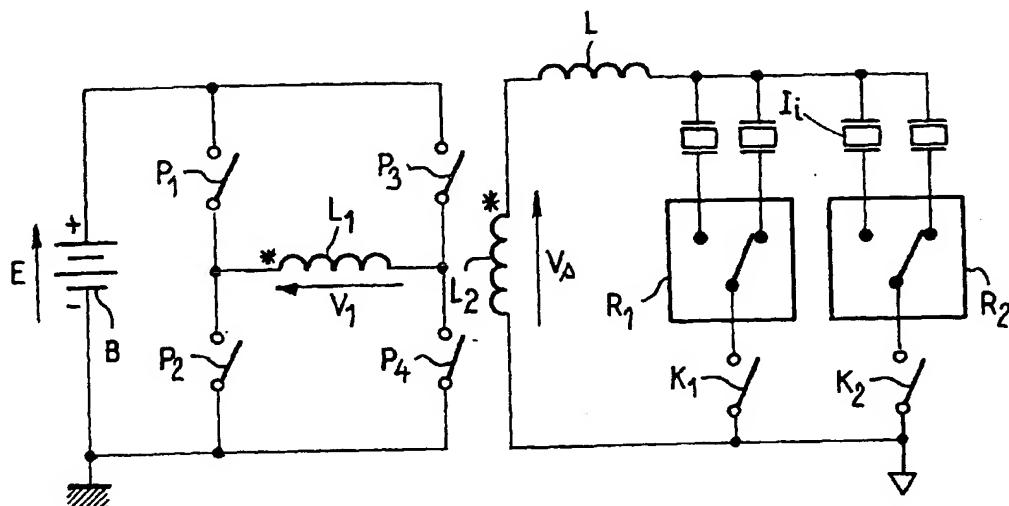
(71) Déposant (pour tous les États désignés sauf US) : RE-
NAULT S.A.S. [FR/FR]; 13, 15, quai Alphonse le Gallo,
F-92100 Boulogne Billancourt (FR).

— avec rapport de recherche internationale
— avant l'expiration du délai prévu pour la modification des
revendications, sera republiée si des modifications sont re-
ques

[Suite sur la page suivante]

(54) Title: METHOD FOR ELECTRONIC OPERATION OF A CONTROL DEVICE FOR AN ULTRASOUND PIEZOELECTRIC ACTUATOR

(54) Titre : PROCEDE DE PILOTAGE ELECTRONIQUE D'UN DISPOSITIF DE COMMANDE D'UN ACTUATEUR PIEZO-ELECTRIQUE ULTRASONORE



WO 2004/001868 A3

(57) Abstract: The invention relates to a method for operation of a control device for at least one ultrasound piezoelectric actuator, comprising an a.c. converter with an assembly having a transformer connected to a voltage source by means of at least one controlled switch and providing an alternating driving voltage for the actuator such that: the voltage (V_c) at the connections for the load comprising the transformer, a resonant inductance and the actuator, is a square wave with the fixed chopping frequency (f_c), the current (I_c) flowing in the load is a periodic signal with resonant frequency (f_o), such that the operational mode of the switches is of the type hypo-discontinuous, hyper-continuous or hypo-continuous. Said modes are obtained from the relationship of the transformation of the transformer and the inductance of the resonance determined as a function of the equivalent capacitance of the actuator. The above finds application to the injection of fuel in a thermal engine on a motor vehicle.

[Suite sur la page suivante]



(88) Date de publication du rapport de recherche
internationale: 13 mai 2004

En ce qui concerne les codes à deux lettres et autres abréviations, se référer aux "Notes explicatives relatives aux codes et abréviations" figurant au début de chaque numéro ordinaire de la Gazette du PCT.

(57) Abrégé : L'invention concerne un procédé de pilotage d'un dispositif de commande d'au moins un actuateur piézo-électrique ultrasonore, comportant un convertisseur-élévateur de tension composé d'un montage avec un transformateur relié à une source de tension par au moins un interrupteur commandable et délivrant un signal alternatif d'excitation de l'actuateur, tel que : - la tension (V_c) aux bornes de la charge constituée du transformateur, d'une inductance de résonance et de l'actuateur est un signal carré de fréquence de découpage (f_c) déterminée, - le courant (I_c) circulant dans la charge est un signal périodique, de fréquence de résonance (f_o) telle que le mode de pilotage des interrupteurs est du type soit hypo-discontinu, soit hyper-continu, soit hypo-continu, ces modes étant obtenus à partir du rapport de transformation du transformateur et de l'inductance de résonance déterminés en fonction de la capacité équivalente de l'actuateur. Application à l'injection de carburant dans un moteur thermique de véhicule automobile.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Internal Application No
/FR 03/01825A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER
IPC 7 H01L41/04

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

IPC 7 H01L F02D B06B

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the International search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal, WPI Data, PAJ, INSPEC, COMPENDEX

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	FABIJANSKI P: "Series resonant converter with sandwich-type piezoelectric ceramic transducers" 6TH EUROPEAN CONFERENCE ON POWER ELECTRONICS AND APPLICATIONS (EPE '95), SEVILLE, SPAIN, 19 - 21 September 1995, pages 591-594, vol.2, XP000537795 the whole document --- -/-	1-6

 Further documents are listed in the continuation of box C. Patent family members are listed in annex.

* Special categories of cited documents :

- *A* document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- *E* earlier document but published on or after the international filing date
- *L* document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- *O* document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- *P* document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- *T* later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- *X* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- *Y* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.
- *&* document member of the same patent family

Date of the actual completion of the International search

30 March 2004

Date of mailing of the International search report

07/04/2004

Name and mailing address of the ISA
European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Köpf, C

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Internal Application No
FR 03/01825

C.(Continuation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	FABIJANSKI P ET AL: "Series resonant converter with sandwich-type piezoelectric ceramic transducers" PROCEEDINGS OF THE IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON INDUSTRIAL TECHNOLOGY (ICIT'96), SHANGHAI, CHINA, 2 - 6 December 1996, pages 252-256, XP010232625 ISBN: 0-7803-3104-4 the whole document ---	1-6
A	TATSUTA M ET AL: "1 MHz, 1 kW series resonant converter for ultrasonic transducer using the high frequency power SITs" 19TH ANNUAL IEEE POWER ELECTRONICS SPECIALISTS CONFERENCE (PESC '88), KYOTO, JAPAN, 11 - 14 April 1988, pages 1236-1243, vol. 2, XP000042067 ISSN: 0275-9306 page 1239, right-hand column -page 1243, left-hand column ---	1-3
A	FR 2 652 960 A (EMERSON ELECTRIC CO) 12 April 1991 (1991-04-12) page 8, line 6 -page 9, line 12 page 13, line 23 -page 16, line 15 figures 1-3 ---	1-6
A	FR 2 421 513 A (GABORIAUD PAUL) 26 October 1979 (1979-10-26) page 1, line 25 -page 3, line 5; claim 1 ---	1
A	US 4 749 897 A (NATSUME YOSHIMI ET AL) 7 June 1988 (1988-06-07) column 4, line 65 -column 7, line 65; figures 8-12 -----	

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

on on patent family members

International application No

T/FK U3/01825

Patent document cited in search report	Publication date		Patent family member(s)		Publication date
FR 2652960	A 12-04-1991	US	4973876 A		27-11-1990
		CA	2014376 A1		20-03-1991
		DE	4025637 A1		28-03-1991
		FR	2652960 A1		12-04-1991
		GB	2236222 A ,B		27-03-1991
		JP	2936232 B2		23-08-1999
		JP	3118880 A		21-05-1991
FR 2421513	A 26-10-1979	FR	2421513 A1		26-10-1979
		BE	875254 A1		02-10-1979
		CH	632360 A5		30-09-1982
		DE	2912620 A1		04-10-1979
		GB	2021345 A ,B		28-11-1979
		US	4264837 A		28-04-1981
US 4749897	A 07-06-1988	JP	2546231 B2		23-10-1996
		JP	62210241 A		16-09-1987
		JP	2508027 B2		19-06-1996
		JP	63107077 A		12-05-1988

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Demande nationale No

FR U3/01825

A. CLASSEMENT DE L'OBJET DE LA DEMANDE
CIB 7 H01L 41/04

Selon la classification internationale des brevets (CIB) ou à la fois selon la classification nationale et la CIB

B. DOMAINES SUR LESQUELS LA RECHERCHE A PORTE

Documentation minimale consultée (système de classification suivi des symboles de classement)
CIB 7 H01L F02D B06B

Documentation consultée autre que la documentation minimale dans la mesure où ces documents relèvent des domaines sur lesquels a porté la recherche

Base de données électronique consultée au cours de la recherche internationale (nom de la base de données, et si réalisable, termes de recherche utilisés)

EPO-Internal, WPI Data, PAJ, INSPEC, COMPENDEX

C. DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
A	<p>FABIJANSKI P: "Series resonant converter with sandwich-type piezoelectric ceramic transducers" 6TH EUROPEAN CONFERENCE ON POWER ELECTRONICS AND APPLICATIONS (EPE '95), SEVILLE, SPAIN, 19 - 21 septembre 1995, pages 591-594, vol.2, XP000537795 1e document en entier</p> <p>---</p> <p>-/-</p>	1-6

Voir la suite du cadre C pour la fin de la liste des documents

Les documents de familles de brevets sont indiqués en annexe

* Catégories spéciales de documents cités:

- *A* document définissant l'état général de la technique, non considéré comme particulièrement pertinent
- *E* document antérieur, mais publié à la date de dépôt international ou après cette date
- *L* document pouvant jeter un doute sur une revendication de priorité ou cité pour déterminer la date de publication d'une autre citation ou pour une raison spéciale (telle qu'indiquée)
- *O* document se référant à une divulgation orale, à un usage, à une exposition ou tous autres moyens
- *P* document publié avant la date de dépôt international, mais postérieurement à la date de priorité revendiquée

- *T* document ultérieur publié après la date de dépôt international ou la date de priorité et n'appartenant pas à l'état de la technique pertinent, mais cité pour comprendre le principe ou la théorie constituant la base de l'invention
- *X* document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme nouvelle ou comme impliquant une activité inventive par rapport au document considéré isolément
- *Y* document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme impliquant une activité inventive lorsque le document est associé à un ou plusieurs autres documents de même nature, cette combinaison étant évidente pour une personne du métier
- *&* document qui fait partie de la même famille de brevets

Date à laquelle la recherche internationale a été effectivement achevée

30 mars 2004

Date d'expédition du présent rapport de recherche internationale

07/04/2004

Nom et adresse postale de l'administration chargée de la recherche internationale
Office Européen des Brevets, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Fonctionnaire autorisé

Köpf, C

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Dema - - - - -
ionale No

PT/FR 03/01825

C.(suite) DOCUMENTS CONSIDÉRÉS COMME PERTINENTS

Catégorie	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
A	FABIJANSKI P ET AL: "Series resonant converter with sandwich-type piezoelectric ceramic transducers" PROCEEDINGS OF THE IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON INDUSTRIAL TECHNOLOGY (ICIT'96), SHANGHAI, CHINA, 2 - 6 décembre 1996, pages 252-256, XP010232625 ISBN: 0-7803-3104-4 1e document en entier	1-6
A	TATSUTA M ET AL: "1 MHz, 1 kW series resonant converter for ultrasonic transducer using the high frequency power SITs" 19TH ANNUAL IEEE POWER ELECTRONICS SPECIALISTS CONFERENCE (PESC '88), KYOTO, JAPAN, 11 - 14 avril 1988, pages 1236-1243, vol. 2, XP000042067 ISSN: 0275-9306 page 1239, colonne de droite -page 1243, colonne de gauche	1-3
A	FR 2 652 960 A (EMERSON ELECTRIC CO) 12 avril 1991 (1991-04-12) page 8, ligne 6 -page 9, ligne 12 page 13, ligne 23 -page 16, ligne 15 figures 1-3	1-6
A	FR 2 421 513 A (GABORIAUD PAUL) 26 octobre 1979 (1979-10-26) page 1, ligne 25 -page 3, ligne 5; revendication 1	1
A	US 4 749 897 A (NATSUME YOSHIMI ET AL) 7 juin 1988 (1988-06-07) colonne 4, ligne 65 -colonne 7, ligne 65; figures 8-12	

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Renseignements relatifs aux

s de familles de brevets

Demande nationale No

PCT/FR 03/01825

Document brevet cité au rapport de recherche	Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)		Date de publication
FR 2652960	A 12-04-1991	US	4973876 A	27-11-1990
		CA	2014376 A1	20-03-1991
		DE	4025637 A1	28-03-1991
		FR	2652960 A1	12-04-1991
		GB	2236222 A ,B	27-03-1991
		JP	2936232 B2	23-08-1999
		JP	3118880 A	21-05-1991
FR 2421513	A 26-10-1979	FR	2421513 A1	26-10-1979
		BE	875254 A1	02-10-1979
		CH	632360 A5	30-09-1982
		DE	2912620 A1	04-10-1979
		GB	2021345 A ,B	28-11-1979
		US	4264837 A	28-04-1981
US 4749897	A 07-06-1988	JP	2546231 B2	23-10-1996
		JP	62210241 A	16-09-1987
		JP	2508027 B2	19-06-1996
		JP	63107077 A	12-05-1988

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- BLACK BORDERS**
- IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- FADED TEXT OR DRAWING**
- BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- SKEWED/SLANTED IMAGES**
- COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- GRAY SCALE DOCUMENTS**
- LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.